

554,296

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION
EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la Propriété
Intellectuelle
Bureau international



(43) Date de la publication internationale
11 novembre 2004 (11.11.2004)

PCT

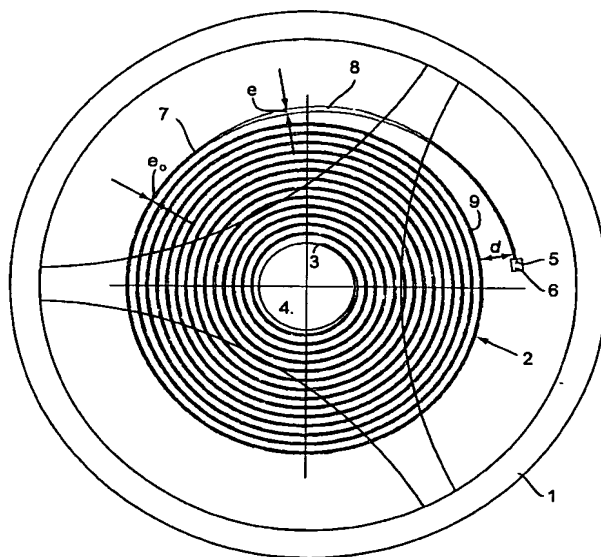
(10) Numéro de publication internationale
WO 2004/097534 A1

- | | |
|--|--|
| <p>(51) Classification internationale des brevets⁷ :
G04B 17/06, F16F 1/10</p> <p>(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/IB2004/001389</p> <p>(22) Date de dépôt international : 21 avril 2004 (21.04.2004)</p> <p>(25) Langue de dépôt : français</p> <p>(26) Langue de publication : français</p> <p>(30) Données relatives à la priorité :
03009603.6 29 avril 2003 (29.04.2003) EP</p> <p>(71) Déposant (pour tous les États désignés sauf US) : PATEK PHILIPPE S.A. [CH/CH]; 141, chemin du Pont-du-Centenaire, CH-1228 Plan-Les-Ouates (CH).</p> | <p>(72) Inventeurs; et</p> <p>(75) Inventeurs/Déposants (pour US seulement) : MUSY, Jean-Pierre [CH/CH]; Chemin du Sidan 5, CH-1268 Begnins (CH). MAIER, Frédéric [CH/CH]; Valangines 76, CH-2000 Neuchâtel (CH). BELOT, Michel [FR/CH]; Rue du Sentier 13, CH-2013 Colombier (CH).</p> <p>(74) Mandataire : MICHELI, &, CIE,; 122, rue de Genève, CP61, CH-1226 Thonex (CH).</p> <p>(81) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection nationale disponible) : AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG,</p> |
|--|--|

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: CONTROL MEMBER WITH A BALANCE WHEEL AND A PLANAR SPIRAL FOR A WATCH OR CLOCK MOVEMENT

(54) Titre : ORGANE DE REGULATION A BALANCIER ET SPIRAL PLAN POUR MOUVEMENT D'HORLOGERIE



(57) Abstract: A control member with a balance wheel (1) and a planar spiral (2) for a watch or clock movement, wherein the planar spiral (2) includes a rigidified portion (8) on the outer turn (7) thereof whereby deformations of the turns are substantially concentric. Said member is characterised in that the spacing (d) between an end portion of the outer turn (7) and the penultimate turn (9) of the spiral (2) is large enough for said penultimate turn to remain radially free when the spiral (2) expands with an amplitude that can substantially correspond to the maximum angle of rotation of the balance wheel in the movement.

(57) Abrégé : Un organe de régulation à balancier (1) et spiral plan (2) pour mouvement d'horlogerie, le spiral plan (2) comprenant sur sa spire extérieure (7) une portion rigidifiée (8) agencée pour rendre les déformations des spires sensiblement concentriques, est caractérisé

[Suite sur la page suivante]

WO 2004/097534 A1



MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

- (84) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection régionale disponible) : ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasién (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Publiée :

— avec rapport de recherche internationale

— avant l'expiration du délai prévu pour la modification des revendications, sera republiée si des modifications sont reçues

En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

en ce que l'écart (d) entre une partie terminale de la spire extérieure (7) et l'avant-dernière spire (9) du spiral (2) est suffisamment grand pour que cette avant-dernière spire (9) reste libre radialement lors d'expansions du spiral (2) allant jusqu'à des amplitudes correspondant sensiblement à l'angle de rotation maximal du balancier (1) dans le mouvement.

Organe de régulation à balancier et spiral plan pour mouvement d'horlogerie

La présente invention concerne un organe de régulation à balancier et spiral plan pour mouvement d'horlogerie.

5 On sait que les spires d'un spiral plan se déforment de façon excentrique lorsque le spiral travaille. Cette déformation excentrique des spires, qui s'explique par le fait que le centre de gravité du spiral ne correspond pas au centre de rotation du balancier-spiral, perturbe le réglage du balancier-spiral et rend ce dernier anisochrone.

10 On pourrait ramener arbitrairement par décentrage le centre de gravité du spiral au centre de rotation du balancier, mais ceci ne résoudrait pas le problème car pendant le travail du spiral, le centre de gravité se déplacerait et ne correspondrait donc plus au centre de gravité de départ.

Deux solutions différentes ont été proposées pour maintenir les centres de gravité et de rotation confondus pendant le travail d'un spiral plan et ainsi rendre les déformations des spires concentriques :

- le spiral Breguet à courbe dite de Philips, dans lequel une courbe extérieure est ramenée dans un second plan par dessus le spiral plan ;
 - le spiral à cornière exposé en 1958 par MM. Emile et Gaston Michel
- 20 dans l'article « Spiraux plats concentriques sans courbes » publié par la Société Suisse de Chronométrie.

La première solution revient à modifier un spiral plan initial en un spiral s'étendant dans plusieurs plans. Cette solution n'entre pas dans le cadre de la présente invention qui ne s'intéresse qu'aux spiraux plans.

25 La seconde solution consiste à rigidifier une portion de spire déterminée en lui donnant la forme d'une cornière. Cette cornière est située soit sur la spire extérieure soit sur une spire centrale. Toutefois, de l'avis des auteurs de cette solution, si la cornière sur spire centrale apporte une nette amélioration en terme d'isochronisme du balancier-spiral, la cornière sur spire extérieure, elle, ne donne

pas satisfaction. Lesdits auteurs ont même abandonné le spiral à cornière sur spire extérieure, considérant avoir travaillé en pure perte sur le sujet.

La présente invention vise à améliorer l'isochronisme d'un balancier-spiral par rigidification d'une portion de spire extérieure du spiral, et propose à cette fin
5 un organe de régulation tel que défini dans la revendication 1 annexée, des modes de réalisation particuliers étant définis dans les revendications dépendantes 2 à 10, ainsi qu'une pièce d'horlogerie, telle qu'une montre, incorporant l'organe de régulation précité.

La présente invention repose sur la constatation que, contrairement aux
10 conclusions auxquelles sont arrivés les auteurs de l'article susmentionné « Spiraux plats concentriques sans courbes », il est possible d'améliorer sensiblement l'isochronisme d'un balancier-spiral par rigidification d'une portion déterminée de spire extérieure du spiral, à condition que l'écart entre la partie terminale de la spire extérieure et l'avant-dernière spire du spiral soit suffisamment
15 grand pour que cette avant-dernière spire reste libre radialement lors d'expansions du spiral allant jusqu'à des amplitudes correspondant sensiblement à l'angle de rotation maximal du balancier dans le mouvement.

Selon les présents inventeurs, en effet, la raison pour laquelle la solution à cornière sur spire extérieure telle qu'exposée dans l'article précité n'a apporté
20 aucune amélioration en terme d'isochronisme tient au fait que, lors d'expansions de grandes amplitudes du spiral, l'avant-dernière spire venait buter contre la spire extérieure ou contre un piton ou une goupille de raquette associé à cette spire extérieure, ce qui perturbait de façon importante le fonctionnement du spiral. Les présents inventeurs ont observé qu'en modifiant le spiral décrit dans l'article
25 précité de telle sorte que l'expansion de l'avant-dernière spire ne soit pas gênée par la dernière spire (spire extérieure) ni par ses éléments accessoires tels que piton et goupilles de raquette, le fonctionnement du balancier-spiral devenait sensiblement isochrone.

La présente invention propose également un procédé de conception d'un organe de régulation à balancier et spiral plan tel que défini dans la revendication 13 annexée, des modes de réalisation particuliers étant définis dans les revendications dépendantes correspondantes.

5 D'autres caractéristiques et avantages de la présente invention apparaîtront à la lecture de la description détaillée suivante faite en référence aux dessins annexés dans lesquels :

- la figure 1 est une vue plane d'un organe de régulation selon un premier mode de réalisation de l'invention ;
- 10 - la figure 2 est une vue plane montrant, à titre de comparaison, le spiral d'un organe de régulation conventionnel, en position de repos ;
- les figures 3 et 4 sont des vues planes montrant le spiral de la figure 2 respectivement en expansion et en compression, dans une situation théorique où le centre du spiral est libre, l'extrémité extérieure du spiral étant prise comme point de référence fixe ;
- 15 - la figure 5 est une vue plane montrant le spiral de l'organe de régulation selon le premier mode de réalisation de l'invention en position de repos ;
- les figures 6 et 7 sont des vues planes montrant le spiral de la figure 5 respectivement en expansion et en compression, dans une situation théorique où le centre du spiral est libre, l'extrémité extérieure du spiral étant prise comme point de référence fixe ;
- 20 - la figure 8 est une vue plane montrant le spiral d'un organe de régulation selon un second mode de réalisation de l'invention avec ses éléments accessoires ;
- 25 - la figure 9 est une vue plane schématique montrant comment est déterminée une portion de spire extérieure à rigidifier du spiral de l'organe de régulation selon l'invention ;

- les figures 10 à 12 sont des vues planes montrant différentes variantes d'une forme de spiral intermédiaire obtenue lors d'un procédé de conception de l'organe de régulation selon l'invention ;
- la figure 13 est une vue plane schématique montrant une expansion théorique d'un spiral intermédiaire obtenu lors du procédé de conception selon l'invention et dont la partie terminale de la spire extérieure n'a pas encore été corrigée ; et
- la figure 14 est une vue plane schématique montrant comment la partie terminale de la spire extérieure du spiral illustré à la figure 13 est corrigée pour permettre à l'avant-dernière spire de rester libre radialement lors d'expansions du spiral allant jusqu'à des amplitudes correspondant sensiblement à l'angle de rotation maximal du balancier associé.

En référence à la figure 1, un organe de régulation pour mouvement d'horlogerie selon l'invention comprend un balancier 1 et un ressort spiral plat 2 en forme de spirale d'Archimède. L'extrémité intérieure 3 du spiral 2 est fixée à une virole 4 chassée sur l'axe du balancier 1 et est donc soumise en permanence au couple de rotation du balancier 1. De façon connue, l'axe de rotation du balancier-spiral tourne dans des paliers (non représentés). L'extrémité extérieure 5 du spiral 2 est fixée à une pièce fixe du mouvement, typiquement le coq, par l'intermédiaire d'un élément de fixation 6 appelé « piton ».

Selon l'invention, le spiral 2 comporte sur sa spire extérieure 7 une portion rigidifiée 8 agencée pour rendre les déformations des spires sensiblement concentriques lors d'expansions et de compressions du spiral 2. Cette portion rigidifiée 8 est constituée par une portion de la lame formant le spiral ayant une plus grande épaisseur e , dans le plan du spiral, que le reste de la lame. Cette épaisseur e est suffisamment grande par rapport à l'épaisseur e_0 du reste de la lame pour conférer à la portion rigidifiée 8 une rigidité bien supérieure au reste de la lame. Ainsi, lors d'expansions et de compressions du spiral, la portion

rigidifiée 8 ne se déforme quasiment pas et ne participe donc pas à la déformation des spires. Dans l'exemple illustré, l'épaisseur e de la portion rigidifiée 8 est variable, son minimum, aux extrémités de la portion rigidifiée, étant égal à l'épaisseur e_0 du reste de la lame et son maximum, au centre de la portion rigidifiée, étant égal à trois fois l'épaisseur e_0 du reste de la lame. Toutefois, comme cela apparaîtra dans la suite, l'épaisseur e de la portion rigidifiée peut également être constante ou varier seulement dans des parties terminales de la portion rigidifiée. La surépaisseur que présente la portion rigidifiée 8 par rapport au reste de la lame est de préférence située exclusivement du côté extérieur de la dernière spire 7, afin d'éviter qu'elle puisse venir en contact avec l'avant-dernière spire, désignée par le repère 9. La manière dont est agencée la portion rigidifiée 8 le long du spiral 2 sera expliquée plus loin en relation avec le procédé selon l'invention.

Comme expliqué dans la partie introductive de cette demande, la déformation des spires dans un spiral conventionnel est excentrique car le centre de gravité du spiral ne correspond pas avec son centre géométrique. Le centre géométrique du spiral est le centre du repère dans lequel est définie la spirale. Il est situé sur l'axe de rotation du balancier-spiral. La figure 2 montre à titre d'illustration un spiral conventionnel en forme de spirale d'Archimède en position de repos, ainsi que le repère associé (O, x, y) et le centre de gravité G_0 du spiral. Sur les figures 3 et 4, on a représenté ce même spiral respectivement en expansion d'un tour (360°) et en compression d'un tour après l'application d'un couple pur à l'extrémité intérieure du spiral, l'extrémité extérieure du spiral étant prise comme point de référence fixe. Par « couple pur » on entend que l'extrémité intérieure du spiral est libre, c'est-à-dire que l'on se place dans le cas théorique où l'axe du balancier-spiral est libre de se déplacer parallèlement au plan du spiral ou, en d'autres termes, n'est pas maintenu par des paliers. Comme on peut le voir, lors de telles expansion et compression, le centre géométrique O' du spiral, représenté par un point à l'intérieur d'un cercle, se déplace principalement le long

de l'axe (O, x) – vers les x négatifs lors de l'expansion et vers les x positifs lors de la compression – et n'est donc plus confondu avec le centre O du repère. En pratique, comme le centre géométrique du spiral ne peut se déplacer en raison de la contrainte exercée par les paliers sur l'axe du balancier-spiral, la déformation des spires lors d'une expansion ou une compression du spiral est nécessairement excentrique, et non pas concentrique comme illustré aux figures 3 et 4.

Dans la présente invention, la fonction de la portion rigidifiée 8 est de ramener le centre de déformation du spiral 2 au centre géométrique dudit spiral. Le centre de déformation du spiral est le centre de gravité de la partie élastique du spiral, c'est-à-dire de la partie du spiral autre que la portion rigidifiée 8. Les figures 5, 6 et 7 montrent le spiral 2 de l'organe de régulation selon l'invention respectivement au repos, en expansion après application d'un couple pur de même amplitude que dans le cas de la figure 3 (l'extrémité extérieure du spiral étant prise comme point de référence fixe, comme dans le cas de la figure 3), et en compression après application d'un couple pur de même amplitude que dans le cas de la figure 4 (l'extrémité extérieure du spiral étant prise comme point de référence fixe, comme dans le cas de la figure 4). On peut voir que le centre géométrique O' du spiral 2 reste quasiment immobile et confondu avec le centre O du repère lors de ces expansion et compression. Ceci implique qu'en pratique, la contrainte exercée par les paliers sur l'axe du balancier-spiral est suffisamment faible pour que les déformations des spires restent sensiblement concentriques, comme dans le cas théorique des figures 6 et 7. Il en découle une amélioration importante de l'isochronisme du balancier-spiral, qui travaillera en couple pur dans ses paliers sans subir de forces perturbatrices dues à la réaction d'encastrement.

En référence de nouveau à la figure 1, selon une autre caractéristique de l'invention, l'écart ou distance radial d entre une partie terminale de la spire extérieure 7 et l'avant-dernière spire 9 est suffisamment grand pour que cette avant-dernière spire 9 reste libre radialement lors d'expansions du spiral 2 allant jusqu'à des amplitudes correspondant sensiblement à l'angle de rotation maximal

du balancier 1 dans le mouvement. Par « angle de rotation maximal » on entend l'angle maximal que le balancier 1 est susceptible d'atteindre dans des conditions normales de fonctionnement du mouvement. Cet angle est déterminé notamment par la force du ressort moteur (ressort de barillet) du mouvement. Il est inférieur à l'angle de rebattement. Dans un exemple de réalisation typique de l'invention, cet angle de rotation maximal est légèrement inférieur à l'angle de rebattement et est égal à environ 330°. On rappelle que l'angle de rebattement est défini comme étant l'angle de rotation du balancier à partir duquel le rebattement se produit, c'est-à-dire, typiquement, l'angle à partir duquel l'ellipse du balancier entre en contact avec la face externe d'une corne de la fourchette de l'ancre d'échappement.

En d'autres termes, l'écart ou distance radial d est suffisamment grand pour que, pendant le fonctionnement normal du mouvement, l'avant-dernière spire 9 ne puisse entrer en contact ni avec la spire extérieure 7 ni avec le piton 6. Comme les expansions (et bien entendu aussi les compressions) de l'avant-dernière spire 9 ne sont entravées à aucun moment pendant le fonctionnement normal du mouvement, les déformations des spires restent toujours concentriques, d'où une amélioration sensible de l'isochronisme du balancier-spiral.

En pratique, afin de se réserver une marge de sécurité, on peut positionner la partie terminale de la spire extérieure 7 suffisamment loin de l'avant-dernière spire 9 pour que cette dernière ne puisse atteindre ladite partie terminale même lors d'expansions du spiral allant jusqu'à des amplitudes correspondant à l'angle de rotation maximum absolu du balancier, c'est-à-dire l'angle de rebattement.

La figure 8 montre un second mode de réalisation de l'invention, dans lequel l'organe de régulation comprend notamment un spiral 2' à portion de spire extérieure rigidifiée 8', un piton 6' pour fixer l'extrémité extérieure 5' du spiral et une raquette, dont seules les goupilles 10 ont été représentées, pour le réglage de la longueur active du spiral 2'. La portion de spire extérieure rigidifiée 8' présente un double coude 11 dans sa partie centrale. Ce double coude 11 permet à la

partie terminale de la spire extérieure 7', allant du double coude 11 à l'extrémité extérieure 5', d'une part d'être suffisamment éloignée de l'avant-dernière spire 9' pour que ni cette partie terminale ni ses éléments accessoires, piton 6' et goupilles 10, ne puissent gêner les expansions de l'avant-dernière spire 9', et d'autre part d'avoir une forme générale en arc de cercle de centre O adaptée à la rotation de la raquette. En variante, toutefois, la raquette avec ses goupilles 10 pourrait être supprimée.

On va maintenant décrire le procédé de conception des spiraux 2 et 2'.

En premier lieu, on définit une spirale d'Archimède dans un repère (O, x, y) selon la formule, connue en soi :

$$r(\vartheta) = r_0 + p\vartheta$$

où r_0 et p sont des constantes prédéterminées et r et ϑ sont les coordonnées polaires dans le repère (O, x, y).

On donne à cette spirale une épaisseur de lame e_0 dans le plan de la spirale et une hauteur de lame h_0 perpendiculairement au plan de la spirale. Ces valeurs e_0 et h_0 sont constantes sur toute la longueur de la spirale.

On calcule les coordonnées (x_G , y_G) du centre de gravité G du spiral ainsi obtenu :

$$x_G = \frac{1}{L} \int_0^L x ds$$

$$y_G = \frac{1}{L} \int_0^L y ds$$

où L est la longueur du spiral et ds est la longueur élémentaire le long de ce spiral.

En utilisant les relations :

$$x = r \cos \vartheta$$

$$y = r \sin \vartheta, \text{ et}$$

$$ds = \sqrt{r^2 (d\vartheta)^2 + (dr)^2} = \sqrt{r^2 (d\vartheta)^2 + p^2 (d\vartheta)^2}$$

on peut écrire les coordonnées x_G et y_G également de la façon suivante :

$$x_G = \frac{1}{L} \int_0^{2\pi N} r \cos \vartheta \sqrt{r^2 (d\vartheta)^2 + p^2 (d\vartheta)^2}$$

$$y_G = \frac{1}{L} \int_0^{2\pi N} r \sin \vartheta \sqrt{r^2 (d\vartheta)^2 + p^2 (d\vartheta)^2}$$

où N est le nombre de tours réel du spiral.

On déduit ensuite le balourd du spiral, calculé au centre de gravité G :

$$\vec{b}_G = m \vec{OG}$$

où m est la masse totale du spiral : $m = \rho e_0 h_0 L$ où ρ est la densité de masse du spiral, et le vecteur \vec{OG} , défini par les points O et G (que l'on considère situés dans un même plan, parallèle au plan du spiral), a pour module :

$$a = \sqrt{x_G^2 + y_G^2}.$$

10 Puis l'on va déterminer une portion de spire extérieure à rendre inactive pour que ce balourd \vec{b}_G , responsable de l'anisochronisme du balancier-spiral, devienne nul. Cette portion de spire extérieure sera ensuite renforcée pour qu'elle perde son élasticité et constitue une « zone morte » ne participant pas aux déformations de la spire extérieure.

15 Pour annuler le balourd \vec{b}_G , la portion de spire à rendre inactive doit avoir un balourd \vec{b} égal au balourd \vec{b}_G . Cette portion de spire est nécessairement telle que le point G soit situé entre le point O et cette portion de spire et a une étendue angulaire $\beta_2 - \beta_1 = 2\alpha$ (cf. figure 9) symétrique par rapport à l'axe passant par les points O et G.

20 En assimilant cette portion de spire extérieure à un arc de cercle de rayon moyen (rayon à mi-épaisseur) R_e , de centre O et de masse Δm , le module de son balourd \vec{b} est égal à $R_e \Delta m$, où :

$$\Delta m = \rho e_0 h_0 \Delta L \text{ avec } \Delta L = R_e (\beta_2 - \beta_1) = 2R_e \alpha$$

On a ainsi :

$$25 \quad R_e \Delta m = m a = \rho e_0 h_0 L a$$

soit :

$$2R_g^2\alpha = La$$

d'où :

$$\alpha = \frac{La}{2R_g^2}$$

5 et :

$$\beta_1 = \beta_G - \alpha$$

$$\beta_2 = \beta_G + \alpha$$

où β_G est la position angulaire du point G : $\beta_G = \text{Arctan}(y_G / x_G)$.

On renforce ensuite la section de la portion de spire extérieure délimitée par
 10 les angles β_1 et β_2 en donnant à cette portion de spire extérieure une épaisseur e , dans le plan du spiral, supérieure à l'épaisseur e_0 , par exemple égale à trois fois l'épaisseur e_0 . La figure 10 montre le spiral ainsi obtenu, avec la portion rigidifiée désignée par le repère 8''.

De préférence, afin d'éviter, ou à tout le moins réduire le risque, que le
 15 spiral se casse lors de sa fabrication ou de son fonctionnement au niveau des extrémités droites, orientées radialement, 12 de la portion rigidifiée 8'', on corrige la forme de la portion rigidifiée 8'' pour adoucir la transition entre cette dernière et le reste de la lame. Cette correction de forme de la portion rigidifiée 8'' est typiquement effectuée de la manière suivante :

20 Dans un premier temps, on choisit une fonction $f = e(\vartheta)$ représentative de l'épaisseur, dans le plan du spiral, de la portion rigidifiée corrigée en fonction de l'angle polaire ϑ . Cette fonction f est convexe et continue, et présente un minimum, égal à l'épaisseur e_0 , aux deux extrémités de la portion rigidifiée.

Puis l'on calcule l'étendue angulaire $\delta_2 - \delta_1$ de cette portion rigidifiée
 25 corrigée. Cette étendue angulaire $\delta_2 - \delta_1$ inclut l'étendue angulaire $\beta_2 - \beta_1$ de la portion rigidifiée 8'' illustrée à la figure 10 ; en d'autres termes, on a $\delta_1 < \beta_1$ et $\delta_2 > \beta_2$ (cf. figures 9 et 10).

Pour déterminer les angles δ_1 et δ_2 , on part du principe que la portion rigidifiée corrigée doit se déformer de la même manière que la portion de spire délimitée par ces angles δ_1 et δ_2 dans le spiral de la figure 10. En supposant la rigidité de la portion rigidifiée 8'' infinie, ce qui est la valeur théorique idéale, la déformation de la portion de spire du spiral de la figure 10 entre les angles δ_1 et δ_2 est égale à la somme des déformations respectives des portions de spire entre les angles δ_1 et β_1 et entre les angles β_2 et δ_2 . La composante selon l'axe (O, x) de cette déformation peut ainsi s'écrire de la façon suivante :

$$D_x^{e_0} = \frac{12M}{h_0 e_0^3} \left[\int_{\delta_1}^{\beta_1} y ds + \int_{\beta_2}^{\delta_2} y ds \right]$$

- où M est le moment de déformation ou couple appliqué au spiral et, comme déjà indiqué, $y = r \sin \vartheta$ avec $r = r_0 + p\vartheta$. Quant à la composante selon l'axe (O, x) de la déformation de la portion rigidifiée corrigée, elle peut s'écrire comme suit :

$$D_x^f = \frac{12M}{h_0} \int_{\delta_1}^{\delta_2} \frac{y ds}{f^3}$$

- Les composantes des déformations précitées selon l'axe (O, y) peuvent être ignorées car elles sont négligeables et du même ordre de grandeur que les erreurs de production. Pour réduire le nombre de variables, on décide que l'angle $\delta_2 - \delta_1$ sera symétrique par rapport à l'axe passant par les points O et G. Ainsi, on peut définir une unique variable φ égale à $\beta_G - \delta_1$ et à $\delta_2 - \beta_G$. Cette variable φ est calculée en égalant les composantes de déformation $D_x^{e_0}$ et D_x^f :

$$\frac{1}{e_0^3} \left[\int_{\beta_G - \varphi}^{\beta_1} y ds + \int_{\beta_2}^{\varphi + \beta_G} y ds \right] = \int_{\beta_G - \varphi}^{\varphi + \beta_G} \frac{y ds}{f^3}$$

Pour résoudre l'équation ci-dessus, on peut effectuer un calcul itératif, en partant d'une valeur φ donnée, suffisamment grande par rapport à la longueur de la portion rigidifiée 8'', puis en diminuant pas à pas cette valeur φ jusqu'à ce que

les deux composantes de déformation $D_x^{e_0}$ et D_x^f soient suffisamment proches l'une de l'autre. Typiquement, on arrête l'algorithme d'itération dès que l'on a :

$$|D_x^{e_0} - D_x^f| < \varepsilon$$

où :

$$\varepsilon = \frac{10^{-5} (|D_x^{e_0}| + |D_x^f|)}{2}$$

- 5 Une fois la valeur φ finale déterminée, on redessine la portion rigidifiée en lui donnant, entre les angles δ_1 et δ_2 , l'épaisseur variable $e(\theta) = f$.

On donne ci-dessous, à titre d'exemple, une fonction f convenant particulièrement pour l'épaisseur variable de la portion rigidifiée corrigée :

$$f = e_0 + e_0 \left\{ 1 + \cos \left[2\pi \frac{(\theta - \beta_g)}{\delta_2 - \delta_1} \right] \right\}$$

- 10 Cette fonction f présente un minimum, égal à l'épaisseur e_0 , aux deux extrémités de la portion rigidifiée corrigée et un maximum, égal à trois fois l'épaisseur e_0 , au centre de la portion rigidifiée corrigée. Cette fonction f a l'avantage d'être convexe sur toute la longueur de la portion rigidifiée corrigée, c'est-à-dire en tout point de cette longueur, ce qui minimise les risques de rupture. La figure 11 montre le
- 15 spiral obtenu à l'issue de l'étape de correction de la portion rigidifiée avec une telle fonction.

- L'homme du métier observera toutefois que d'autres fonctions f convexes peuvent également convenir. La figure 12 montre, à titre d'exemple, un spiral obtenu à l'issue de l'étape de correction de la portion rigidifiée avec une fonction f
- 20 telle que l'épaisseur e de la portion rigidifiée corrigée, désignée par le repère 8'', soit constante sur toute la longueur de cette dernière, sauf au niveau de parties terminales 13, où elle diminue continûment en direction des extrémités 14 de ladite portion 8''.

- On notera qu'ainsi corrigée, au moyen de l'une ou l'autre des fonctions
- 25 mentionnées ci-dessus, la portion rigidifiée présente l'avantage non seulement de réduire le risque de rupture du spiral, mais également de présenter une rigidité

supérieure à celle de la portion rigidifiée 8'' illustrée à la figure 10, grâce au fait que l'on peut calculer son étendue angulaire sur la base d'une rigidité infinie pour la portion rigidifiée 8''.

Une fois la correction de la portion rigidifiée effectuée, on simule, par exemple par un calcul d'éléments finis, une expansion maximale du spiral, correspondant à l'angle de rotation maximal du balancier, et l'on corrige la forme de la partie terminale de la spire extérieure de sorte que cette partie terminale soit suffisamment éloignée de l'avant-dernière spire pour que, comme expliqué précédemment, ni cette partie terminale ni ses éléments accessoires (piton, goupilles de raquette) ne puissent gêner les expansions de l'avant-dernière spire. Cette correction de la forme de la partie terminale est toutefois suffisamment faible pour ne pas modifier sensiblement le balourd du spiral et de la portion rigidifiée. La figure 13 montre, à titre d'illustration, l'expansion théorique d'un spiral comportant une portion rigidifiée sur sa spire extérieure mais dans lequel la partie terminale de la spire extérieure, dont la forme n'a pas encore été corrigée, n'est pas suffisamment éloignée de l'avant-dernière spire. Comme on peut le voir, l'avant-dernière spire, désignée par le repère 16, s'étend au-delà de la position de l'extrémité 17 (considérée comme fixe) de la spire extérieure, ce qui signifie qu'en pratique, cette avant-dernière spire 16 vient buter contre ladite extrémité 17 ou contre le piton auquel est rattachée ladite extrémité 17.

Pour éloigner la partie terminale de la spire extérieure de l'avant-dernière spire, on peut procéder de la façon suivante (cf. figure 14) :

- On définit sur l'axe radial passant par l'extrémité extérieure du spiral un premier point P_1 situé au-delà de l'avant-dernière spire lorsque le spiral est en expansion maximale, c'est-à-dire lorsque le balancier atteint son angle de rotation maximal (on se place, pour cela, dans une situation théorique où l'avant-dernière spire n'est pas gênée radialement et est donc en expansion maximale, comme dans l'exemple de la figure 13), et à une distance de cette avant-dernière spire, également lorsque le spiral

est en expansion maximale, par exemple d'environ un pas de spirale. Sur la figure 14, la position de l'extrémité extérieure du spiral est désignée par le repère P_0 et la position du point d'intersection entre l'avant-dernière spire et l'axe radial précité lorsque le spiral est en expansion maximale est désignée par le repère P' (cette position P' est également représentée à la figure 13).

- On définit un second point P_2 , situé sur la spire extérieure à l'extrémité de la portion rigidifiée la plus éloignée de l'extrémité extérieure du spiral.
- On raccorde les premier et second points P_1 , P_2 par un arc de cercle 18 tangent à la spire extérieure au niveau du second point P_2 . Le centre de cet arc de cercle 18 est désigné à la figure 14 par le repère O'' .
- On définit un troisième point P_3 sur l'arc de cercle 18 entre les premier et second points P_1 , P_2 , ce troisième point P_3 étant tel que la longueur du segment de l'arc de cercle 18 délimité par les second et troisième points P_2 , P_3 soit égale à la longueur du segment de spire initial 19 délimité par le second point P_2 et l'extrémité extérieure initiale P_0 du spiral.
- On définit dans un repère de centre O'' dont les axes sont parallèles au repère (O, x, y) , deux angles T_1 , T_2 . L'angle T_2 est l'angle que fait le segment de droite $[O'', P_2]$ avec l'axe des abscisses du repère de centre O'' . L'angle T_1 est tel que la longueur de la portion de l'arc de cercle 18 délimitée par les angles T_1 et T_2 soit égale à la longueur de la portion du segment de spire initial 19 délimitée, dans le repère (O, x, y) , par les angles δ_1 et δ_2 .
- On donne à l'arc de cercle 18, entre les second et troisième points P_2 , P_3 , une épaisseur identique à celle du segment de spire initial 19. Cette épaisseur est donc variable entre les angles T_1 et T_2 et constante ailleurs. La fonction $f_c = e(\theta'')$ définissant ladite épaisseur variable entre les angles T_1 et T_2 en fonction de l'angle polaire θ'' dans le repère

précité de centre O'', est obtenue en remplaçant dans la fonction f définissant l'épaisseur variable de la portion du segment de spire initial 19 délimitée par les angles δ_1 et δ_2 , les paramètres β_G , δ_1 et δ_2 par, respectivement, ϑ_0'' , T_1 et T_2 , où $\vartheta_0'' = (T_1 + T_2)/2$. Ainsi, par exemple,

5 dans le cas d'une fonction f égale à $e_0 + e_0 \left\{ 1 + \cos \left[2\pi \frac{(\vartheta - \beta_G)}{\delta_2 - \delta_1} \right] \right\}$, la

fonction f_c est égale à $e_0 + e_0 \left\{ 1 + \cos \left[2\pi \frac{(\vartheta' - \vartheta_0'')}{T_2 - T_1} \right] \right\}$.

- Le segment de spire délimité par les second et troisième points P_2 , P_3 constitue alors la partie terminale corrigée de la spire extérieure.

10 En variante, afin d'obtenir le spiral illustré à la figure 8, on peut procéder de la manière suivante pour l'éloignement de la partie terminale de la spire extérieure de l'avant-dernière spire :

- On définit un point sur la spire extérieure dans la portion rigidifiée, typiquement au centre de cette dernière.
- On décale radialement vers l'extérieur la partie terminale du spiral s'étendant depuis ledit point, en donnant au côté intérieur de cette partie terminale une forme en arc de cercle de centre O et au côté extérieur de cette partie terminale une forme donnant à cette partie terminale la même épaisseur que celle de la partie terminale initiale correspondante. Cette épaisseur est ainsi variable entre ledit point et l'angle δ_1 et 15 constante entre l'angle δ_1 et l'extrémité extérieure du spiral. L'écart radial entre cette partie terminale et l'avant-dernière spire est choisi suffisamment grand pour que cette dernière ne puisse atteindre ladite partie terminale même lorsque le spiral est en expansion maximum.
- On raccorde la partie terminale précitée avec le reste de la portion rigidifiée par une portion droite de façon à former le double coude 11. 20 Cette portion droite a une épaisseur suffisamment grande pour ne pas

diminuer la rigidité de la portion rigidifiée, par exemple égale à trois fois l'épaisseur e_0 de la partie du spiral autre que la portion rigidifiée.

Le spiral de l'organe de régulation selon l'invention est typiquement réalisé en silicium. Sa fabrication peut être effectuée de différentes manières, par
5 exemple selon la méthode décrite dans le document EP 0 732 635.

La présente invention a été décrite ci-dessus à titre d'exemple uniquement. Il apparaîtra clairement à l'homme du métier que des modifications peuvent être faites sans sortir du cadre de l'invention. En particulier, bien qu'il soit préférable que la portion rigidifiée soit formée par une augmentation de l'épaisseur de la
10 lame formant le spiral dans le plan du spiral, on pourrait, en variante, augmenter la hauteur de la lame (c'est-à-dire l'épaisseur de la lame perpendiculairement au plan du spiral). Dans ce cas bien entendu, la hauteur de la lame devrait être augmentée de façon relativement importante pour obtenir une rigidité comparable à celle obtenue dans le cas d'une épaisseur variable dans le plan du spiral. Dans
15 une autre variante, on pourrait faire varier à la fois l'épaisseur de la lame dans le plan du spiral et la hauteur de ladite lame.

REVENDICATIONS

1. Organe de régulation à balancier (1) et spiral plan (2) pour mouvement d'horlogerie, le spiral plan (2) comprenant sur sa spire extérieure (7) une portion rigidifiée (8) agencée pour rendre les déformations des spires sensiblement concentriques, caractérisé en ce que l'écart (d) entre une partie terminale de la spire extérieure (7) et l'avant-dernière spire (9) du spiral (2) est suffisamment grand pour que cette avant-dernière spire (9) reste libre radialement lors d'expansions du spiral (2) allant jusqu'à des amplitudes correspondant sensiblement à l'angle de rotation maximal du balancier (1) dans ledit mouvement.
2. Organe de régulation selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'angle de rotation maximal du balancier (1) dans ledit mouvement est légèrement inférieur à l'angle de rebattement.
3. Organe de régulation selon la revendication 1 ou 2, caractérisé en ce que l'angle de rotation maximal du balancier (1) dans ledit mouvement est sensiblement égal à 330°.
4. Organe de régulation selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, caractérisé en ce que l'écart (d) entre la partie terminale de la spire extérieure (7) et l'avant-dernière spire (9) du spiral (2) est suffisamment grand pour que cette avant-dernière spire (9) reste libre radialement lors d'expansions du spiral (2) allant jusqu'à des amplitudes correspondant sensiblement à l'angle de rebattement du balancier (1) dans ledit mouvement.

5. Organe de régulation selon l'une quelconque des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que la portion rigidifiée (8) est une portion de lame dont l'épaisseur (e) dans le plan du spiral (2) est supérieure à celle (e_0) du reste de la lame formant le spiral (2).

5

6. Organe de régulation selon la revendication 5, caractérisé en ce que l'épaisseur (e), dans le plan du spiral (2), de la portion rigidifiée (8) varie sur toute la longueur de la portion rigidifiée (8) comme une fonction convexe et continue et présente un minimum, sensiblement égal à l'épaisseur (e_0) du reste de la lame, aux deux extrémités de la portion rigidifiée (8) et un maximum, supérieur à l'épaisseur (e_0) du reste de la lame, entre lesdites deux extrémités.

10

7. Organe de régulation selon la revendication 5, caractérisé en ce que l'épaisseur (e), dans le plan du spiral, de la portion rigidifiée (8'') est sensiblement constante sur toute la longueur de ladite portion rigidifiée (8'').

15

8. Organe de régulation selon la revendication 5, caractérisé en ce que l'épaisseur (e), dans le plan du spiral (2), de la portion rigidifiée (8''') est sensiblement constante sur toute la longueur de ladite portion rigidifiée (8'''), sauf dans des parties terminales (13) où, respectivement, l'épaisseur (e) diminue continûment en direction des extrémités (14) de ladite portion rigidifiée (8''').

20

9. Organe de régulation selon l'une quelconque des revendications 5 à 8, caractérisé en ce que la surépaisseur que définit la portion rigidifiée (8) par rapport au reste de la lame est située exclusivement sur le côté extérieur de la spire extérieure (7).

25

- 5
10. Organe de régulation selon l'une quelconque des revendications 5 à 9, caractérisé en ce que la hauteur du spiral est sensiblement constante sur toute la longueur dudit spiral.
11. Mouvement d'horlogerie comprenant un organe de régulation selon l'une quelconque des revendications 1 à 10.
- 10 12. Pièce d'horlogerie, telle que montre, comprenant un mouvement d'horlogerie selon la revendication 11.
- 15 13. Procédé de conception d'un organe de régulation à balancier (1) et spiral plan (2) pour mouvement d'horlogerie, procédé selon lequel on prévoit sur la spire extérieure (7) du spiral plan (2) une portion rigidifiée (8) pour rendre les déformations des spires sensiblement concentriques, caractérisé en ce que l'on prévoit en outre un écart (d) suffisamment grand entre une partie terminale de la spire
- 20 extérieure (7) et l'avant-dernière spire (9) du spiral (2) pour que cette avant-dernière spire (9) reste libre radialement lors d'expansions du spiral (2) allant jusqu'à des amplitudes correspondant sensiblement à l'angle de rotation maximal du balancier (1) dans ledit mouvement.
- 25 14. Procédé selon la revendication 13, caractérisé en ce que pour concevoir le spiral plan (2) avec la portion rigidifiée (8"), on met en œuvre les étapes suivantes :
- définir un spiral plan à section de lame constante,
 - déterminer le balourd de ce spiral plan,
 - déterminer une portion de spire extérieure de ce spiral plan ayant le même balourd que le spiral plan, et

- rigidifier cette portion de spire extérieure.

15. Procédé selon la revendication 14, caractérisé en ce que l'étape de rigidification de la portion de spire extérieure consiste à augmenter son épaisseur (e) dans le plan du spiral (2).

16. Procédé selon la revendication 13, caractérisé en ce que pour concevoir le spiral plan (2) avec la portion rigidifiée (8), on met en œuvre les étapes suivantes :

- définir un spiral plan à section de lame constante,
- déterminer le balourd de ce spiral plan,
- déterminer une portion de spire extérieure de ce spiral plan ayant le même balourd que le spiral plan, et
- entre un angle δ_1 et un angle δ_2 tels que $\delta_1 < \beta_1$ et $\delta_2 > \beta_2$, où $\beta_2 - \beta_1$ est l'étendue angulaire de ladite portion de spire extérieure, faire varier l'épaisseur (e), dans le plan du spiral, de la lame formant le spiral selon une fonction f prédéterminée présentant un minimum, sensiblement égal à l'épaisseur (e_0) du reste de la lame, aux angles δ_1 et δ_2 , la fonction f et les angles δ_1 et δ_2 étant choisis pour que la déformation de la portion de spire délimitée par les angles δ_1 et δ_2 soit sensiblement la même que celle qui se produirait si l'épaisseur de la lame entre les angles δ_1 et β_1 et entre les angles β_2 et δ_2 était la même que celle du reste du spiral et si, entre les angles β_1 et β_2 , la rigidité de la spire extérieure était égale à une valeur prédéterminée, supérieure à celle du reste de la lame.

17. Procédé selon la revendication 16, caractérisé en ce que ladite valeur prédéterminée est infinie.

18. Procédé selon la revendication 16 ou 17, caractérisé en ce que la fonction f prédéterminée est convexe et continue.

19. Procédé selon l'une quelconque des revendications 13 à 18, caractérisé en ce que pour déterminer un écart (d) suffisant entre la partie terminale de la spire extérieure (7) et l'avant-dernière spire (9), on met en œuvre les étapes suivantes :

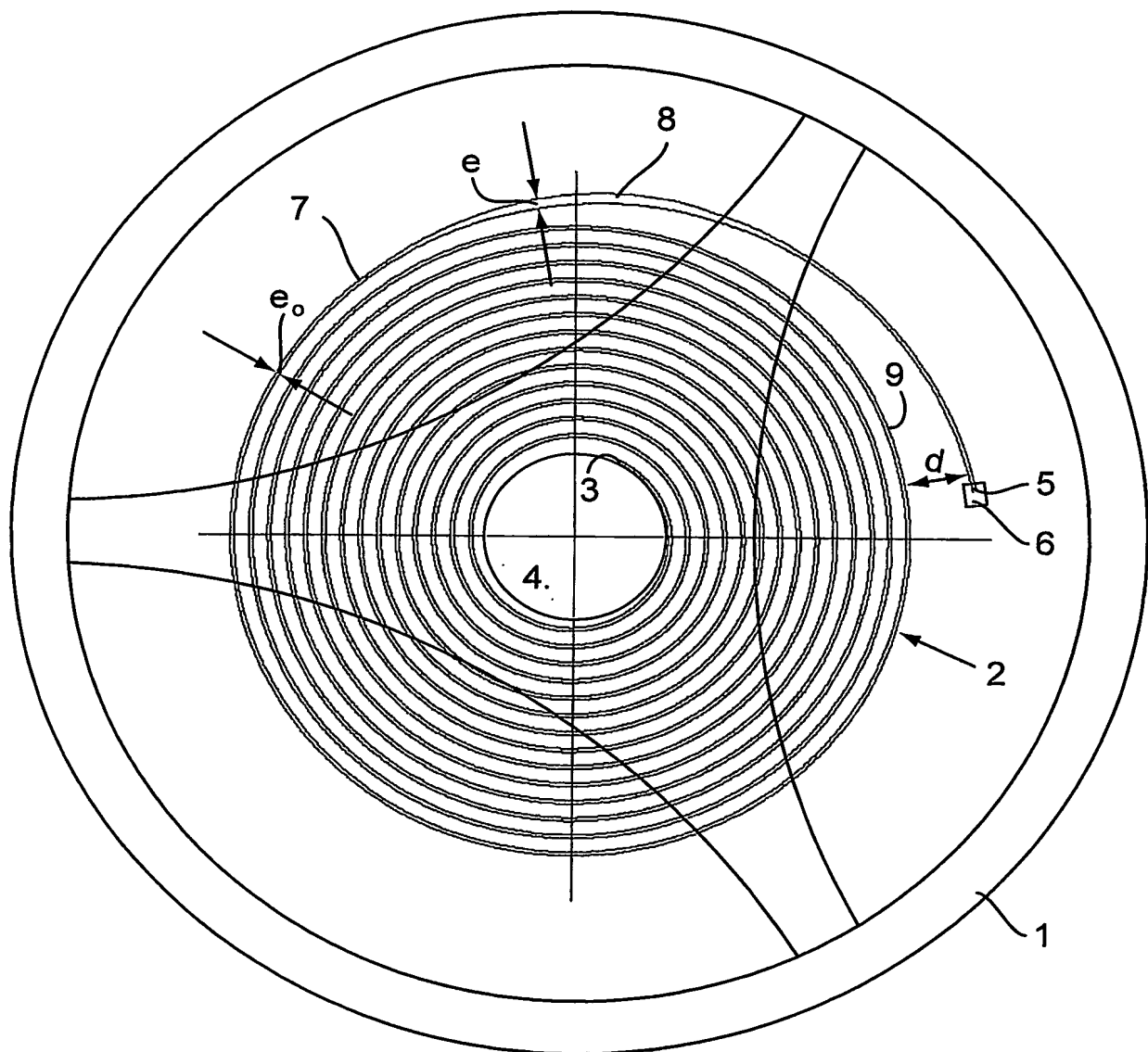
- définir sur l'axe radial passant par l'extrémité extérieure (P_0) d'un spiral plan initial à portion rigidifiée (8) un premier point (P_1) situé au-delà de l'avant-dernière spire de ce spiral plan initial lorsque cette avant-dernière spire est en expansion d'amplitude correspondant à l'angle de rotation maximal du balancier ;
- définir un second point (P_2) sur la spire extérieure ;
- raccorder les premier et second points (P_1 , P_2) par un arc de cercle (18) tangent à la spire extérieure au niveau du second point (P_2) ;
- définir un troisième point (P_3) sur l'arc de cercle (18) entre les premier et second points (P_1 , P_2), ce troisième point (P_3) étant tel que la longueur du segment de l'arc de cercle (18) délimité par les second et troisième points (P_2 , P_3) soit égale à la longueur du segment de spire initial (19) délimité par le second point (P_2) et l'extrémité extérieure initiale (P_0) du spiral ; et
- donner à l'arc de cercle (18), entre les second et troisième points (P_2 , P_3), une épaisseur dans le plan du spiral identique à celle du segment de spire initial (19), le segment de spire ainsi obtenu,

entre les second et troisième points (P_2 , P_3), constituant une partie terminale corrigée de la spire extérieure.

- 5 20. Procédé selon la revendication 19, caractérisé en ce que le second point (P_2) est situé à l'extrémité de la portion rigidifiée la plus éloignée de l'extrémité extérieure du spiral.
- 10 21. Procédé selon l'une quelconque des revendications 13 à 18, caractérisé en ce que pour déterminer un écart suffisant entre la partie terminale de la spire extérieure (7') et l'avant-dernière spire (9'), on met en œuvre les étapes suivantes :
- définir un point sur la spire extérieure dans la portion rigidifiée ;
 - décaler radialement vers l'extérieur la partie terminale du spiral s'étendant depuis ledit point, en donnant au côté intérieur de
 - 15 cette partie terminale une forme en arc de cercle ayant pour centre le centre géométrique (O) du spiral et au côté extérieur de cette partie terminale une forme donnant à cette partie terminale une épaisseur dans le plan du spiral identique à celle de la partie terminale initiale correspondante de la spire extérieure ; et
 - 20 - raccorder la partie terminale avec le reste de la portion rigidifiée par une portion de raccord formant un double coude (11).
- 25 22. Procédé de réalisation d'un organe de régulation à balancier et spiral plan pour mouvement d'horlogerie, consistant à concevoir l'organe de régulation selon le procédé tel que défini dans l'une quelconque des revendications 13 à 21 puis à fabriquer cet organe de régulation.

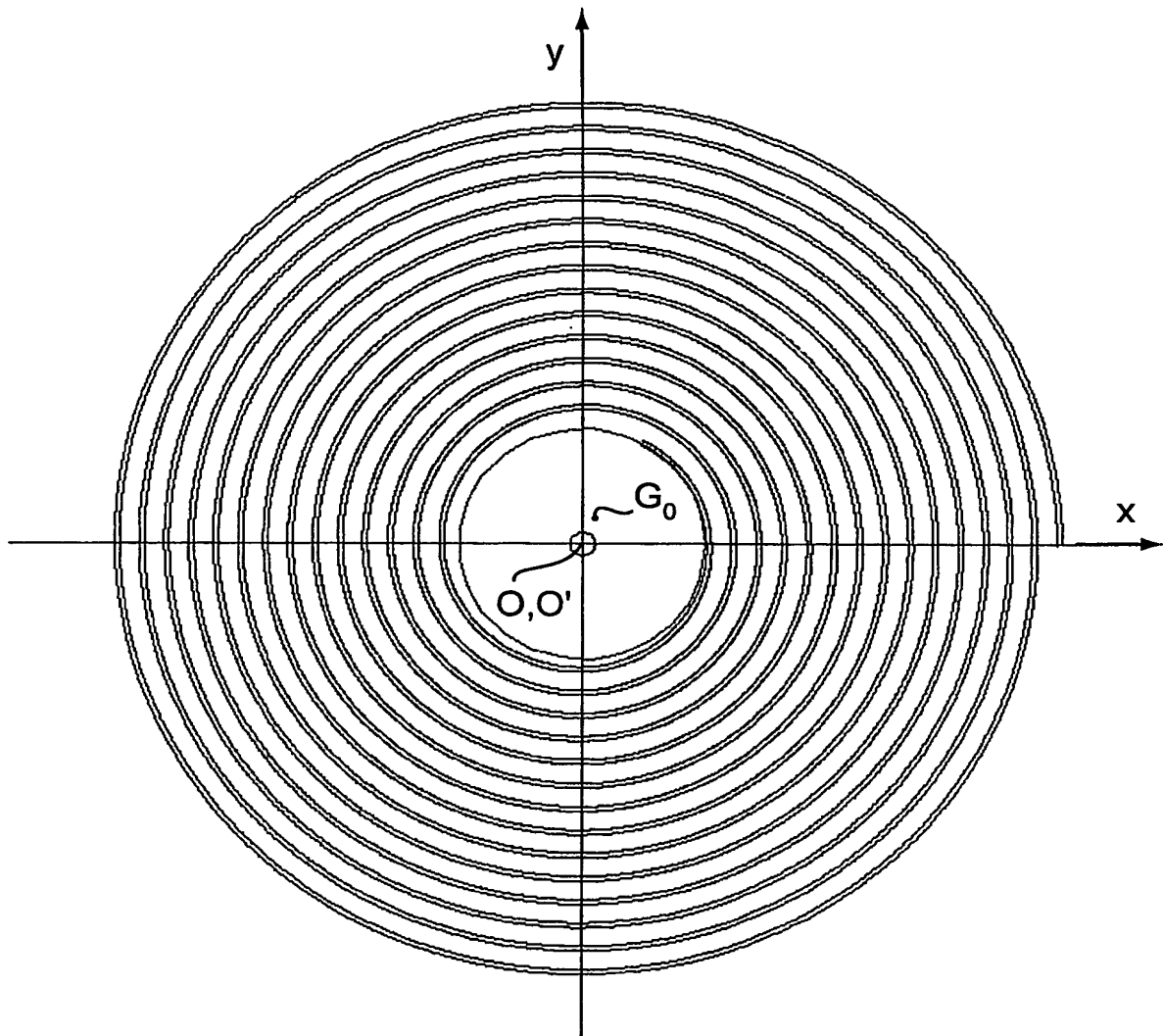
1/14

Fig.1



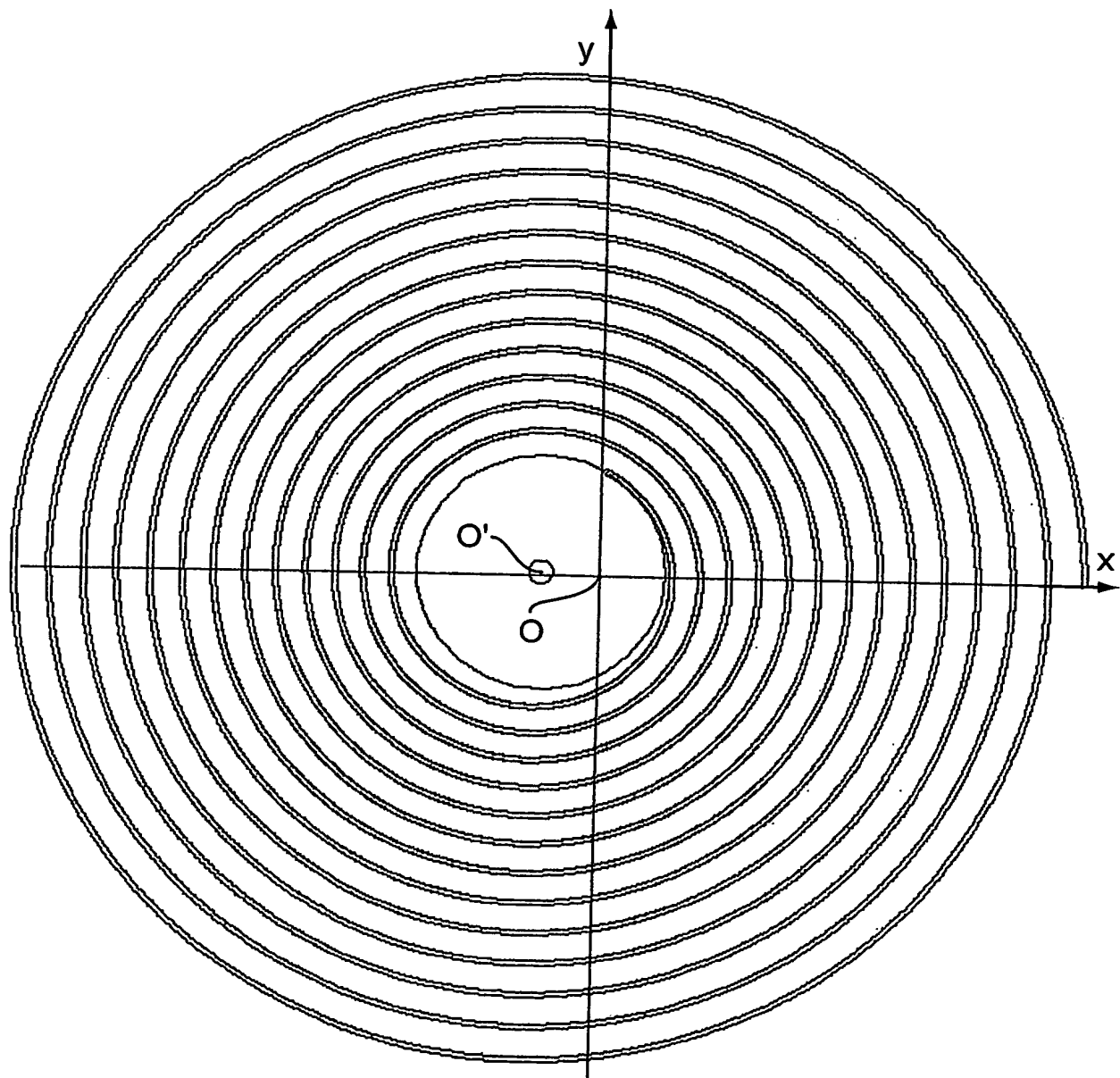
2/14

Fig.2



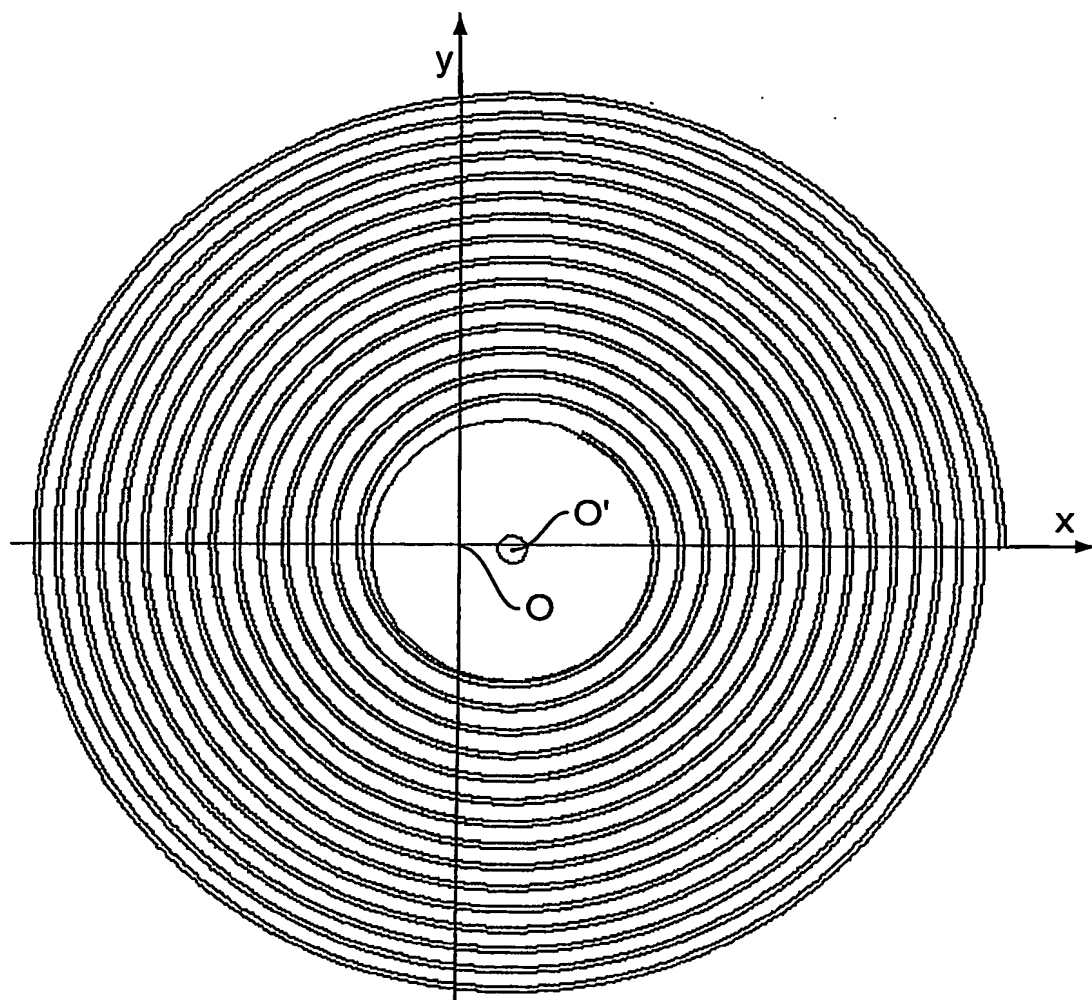
3/14

Fig.3



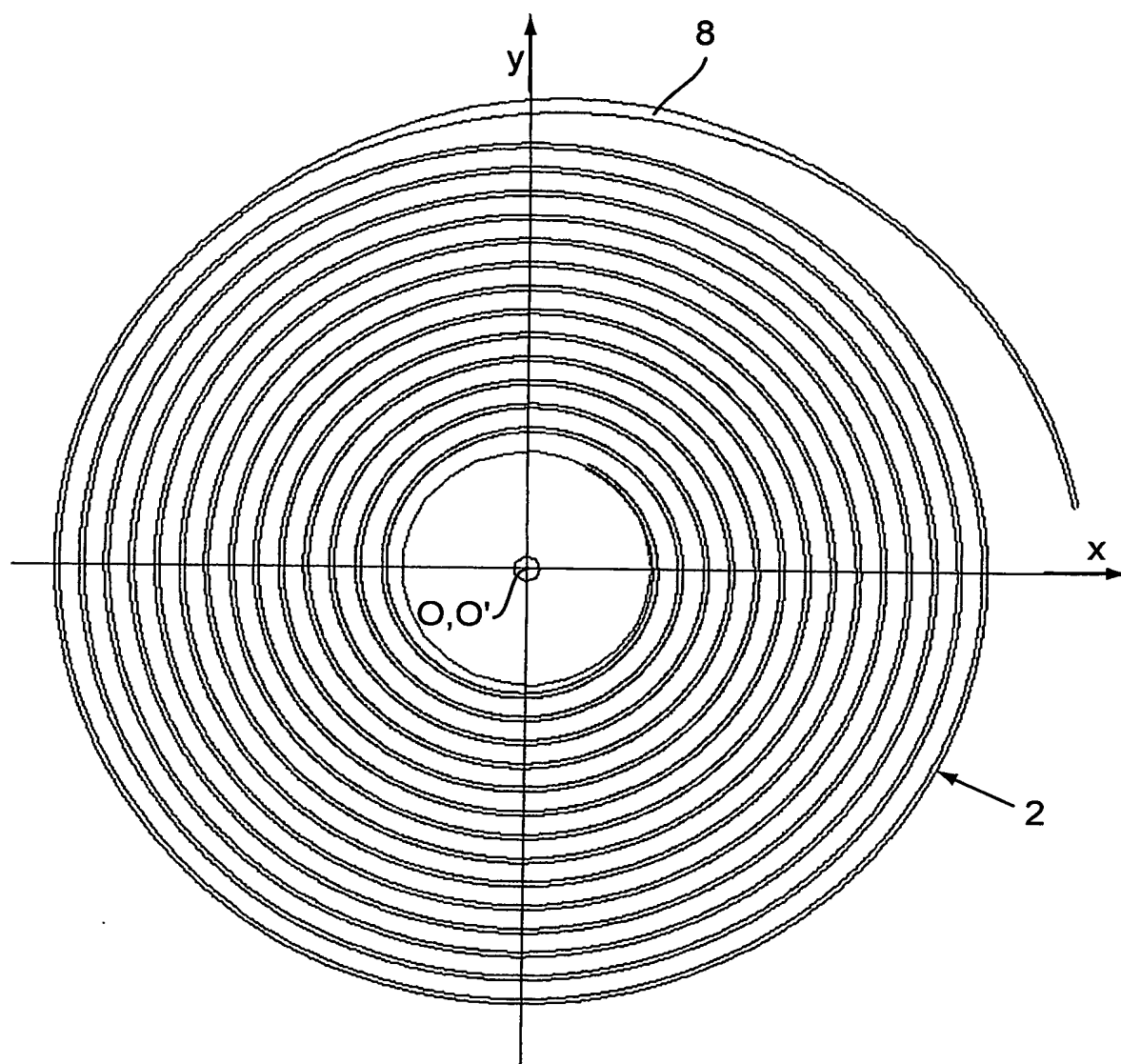
4/14

Fig.4



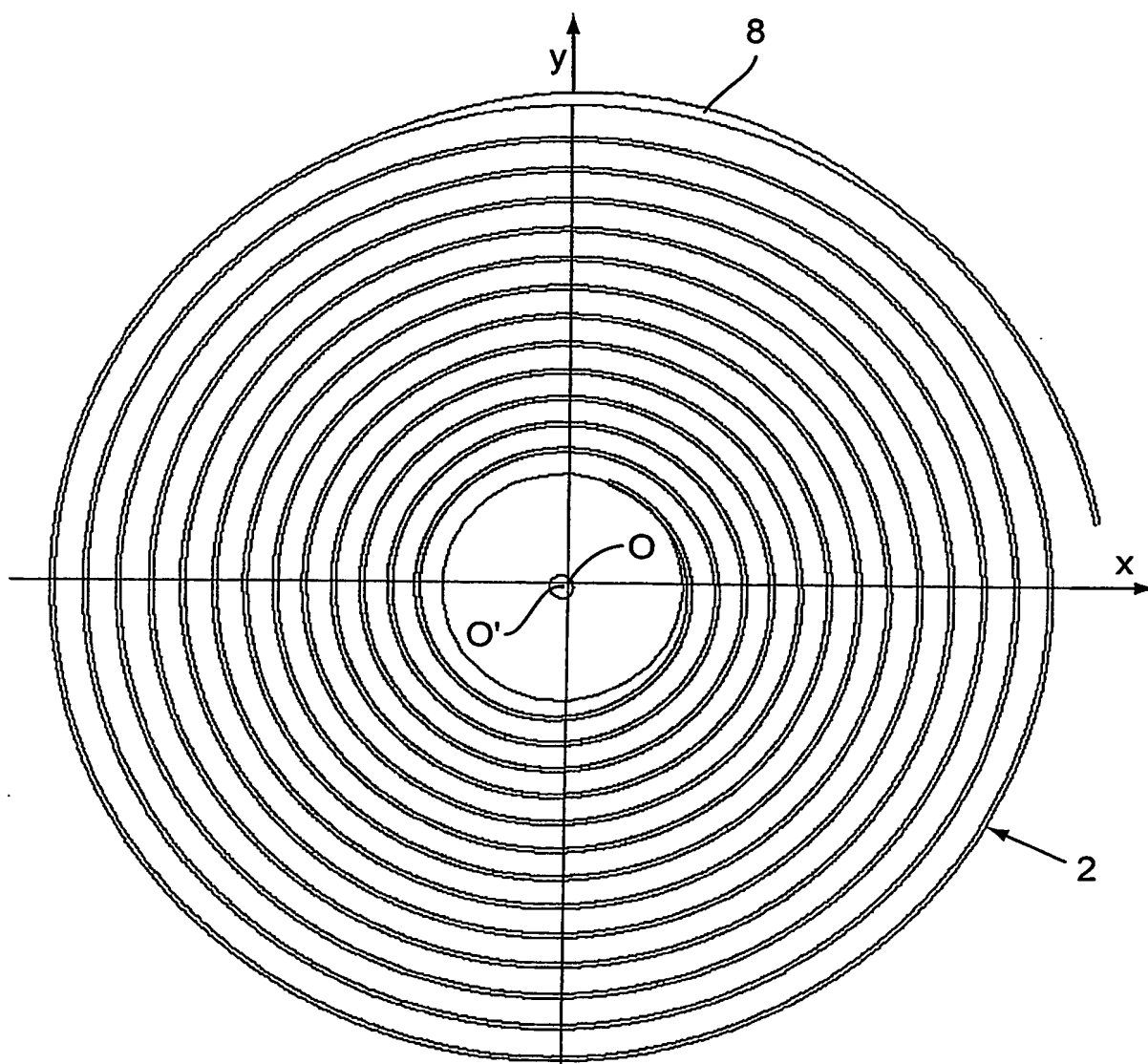
5/14

Fig.5



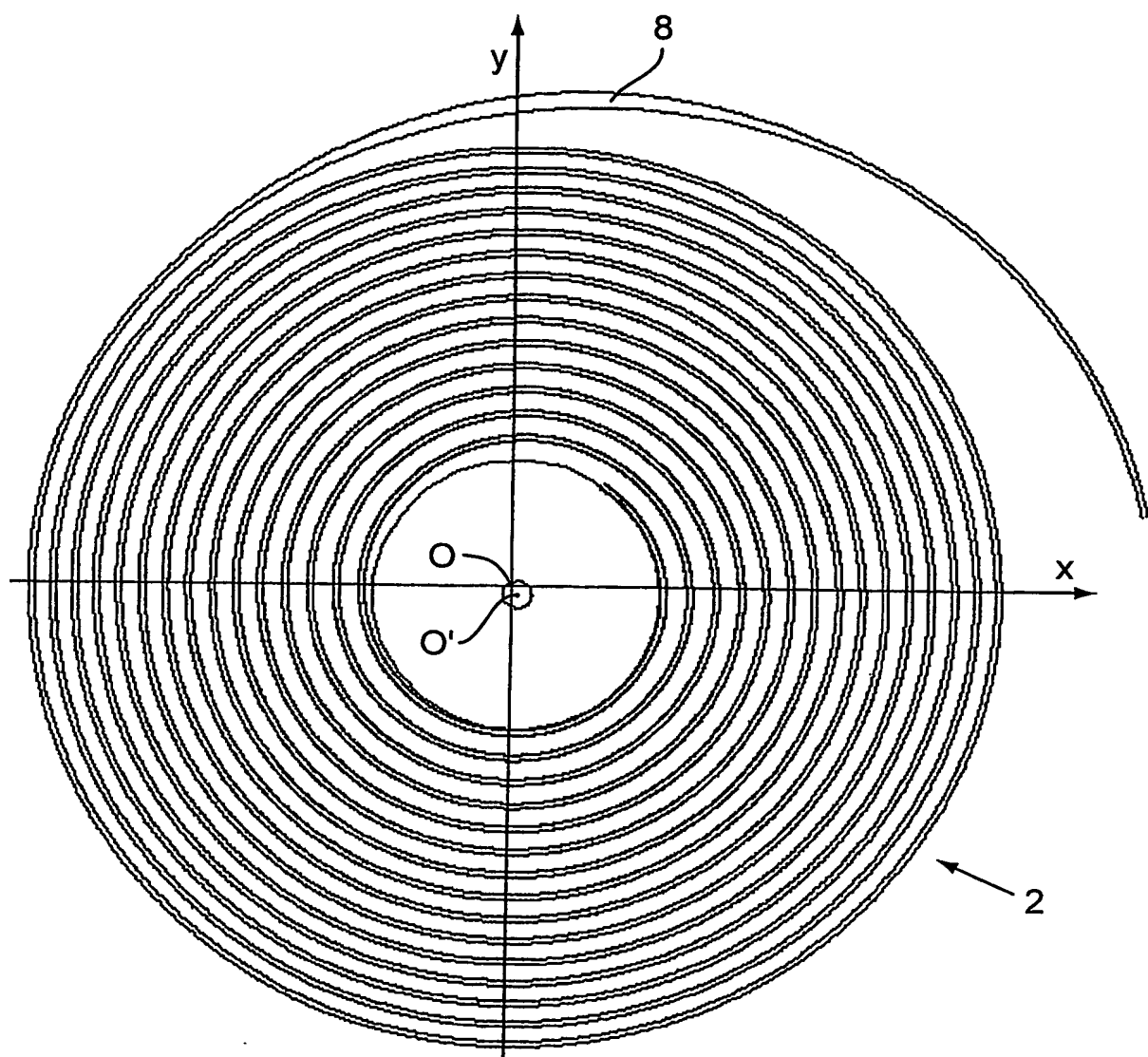
6/14

Fig.6



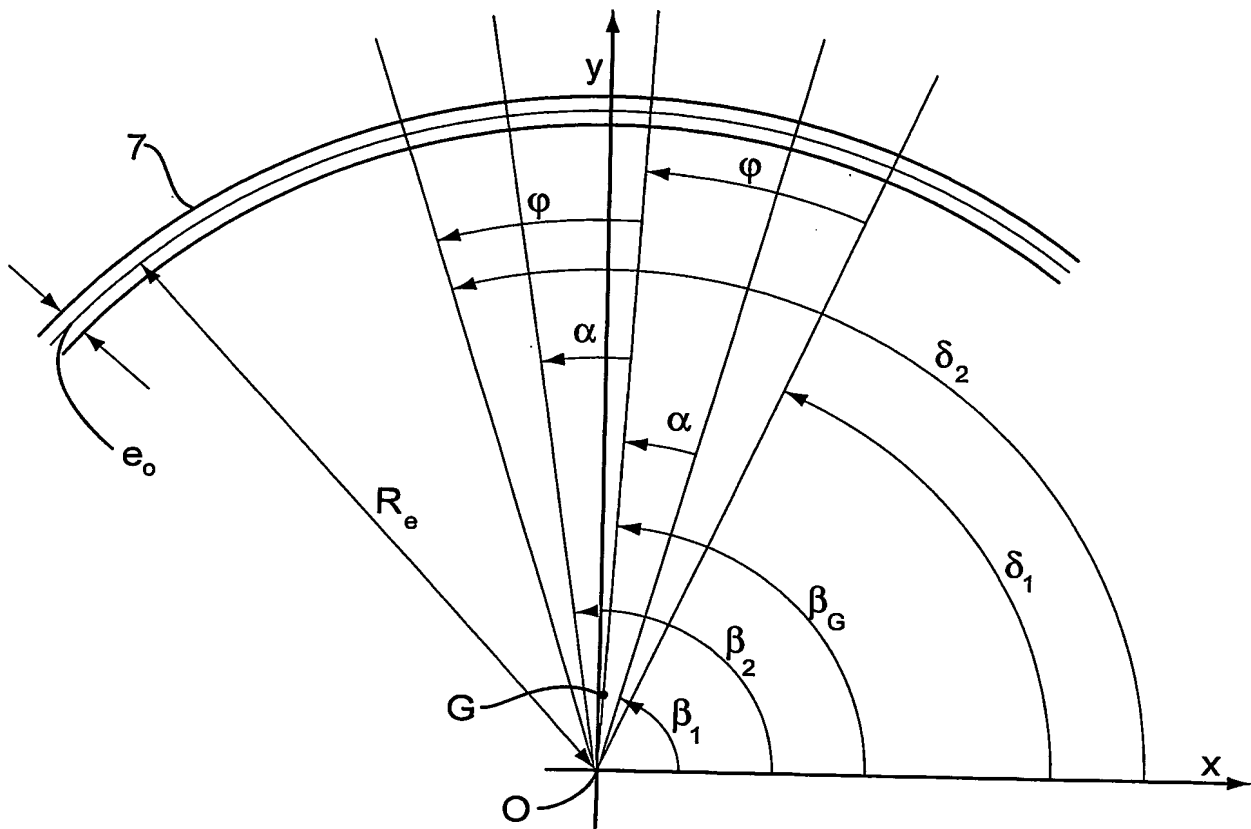
7/14

Fig.7



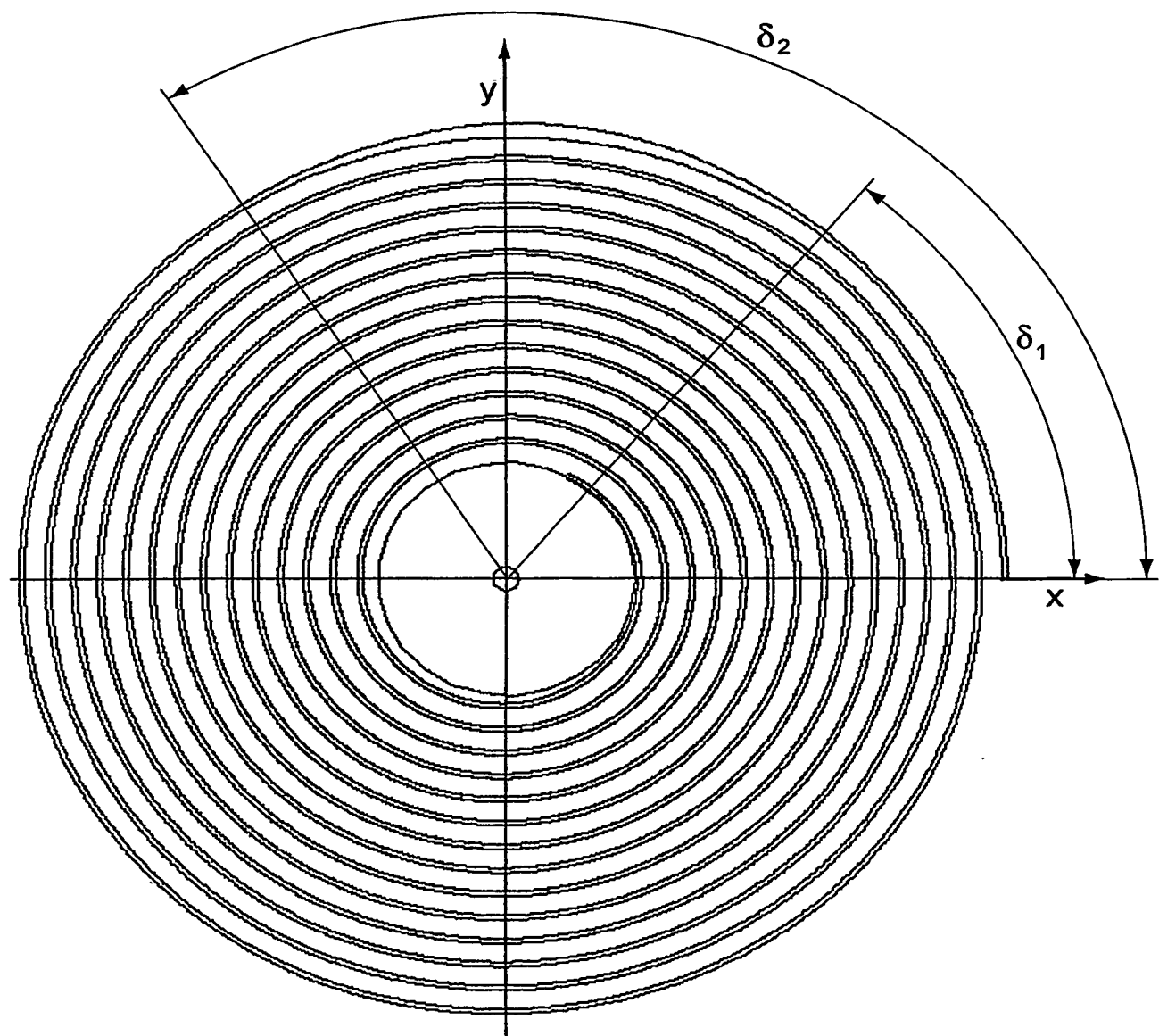
9/14

Fig.9



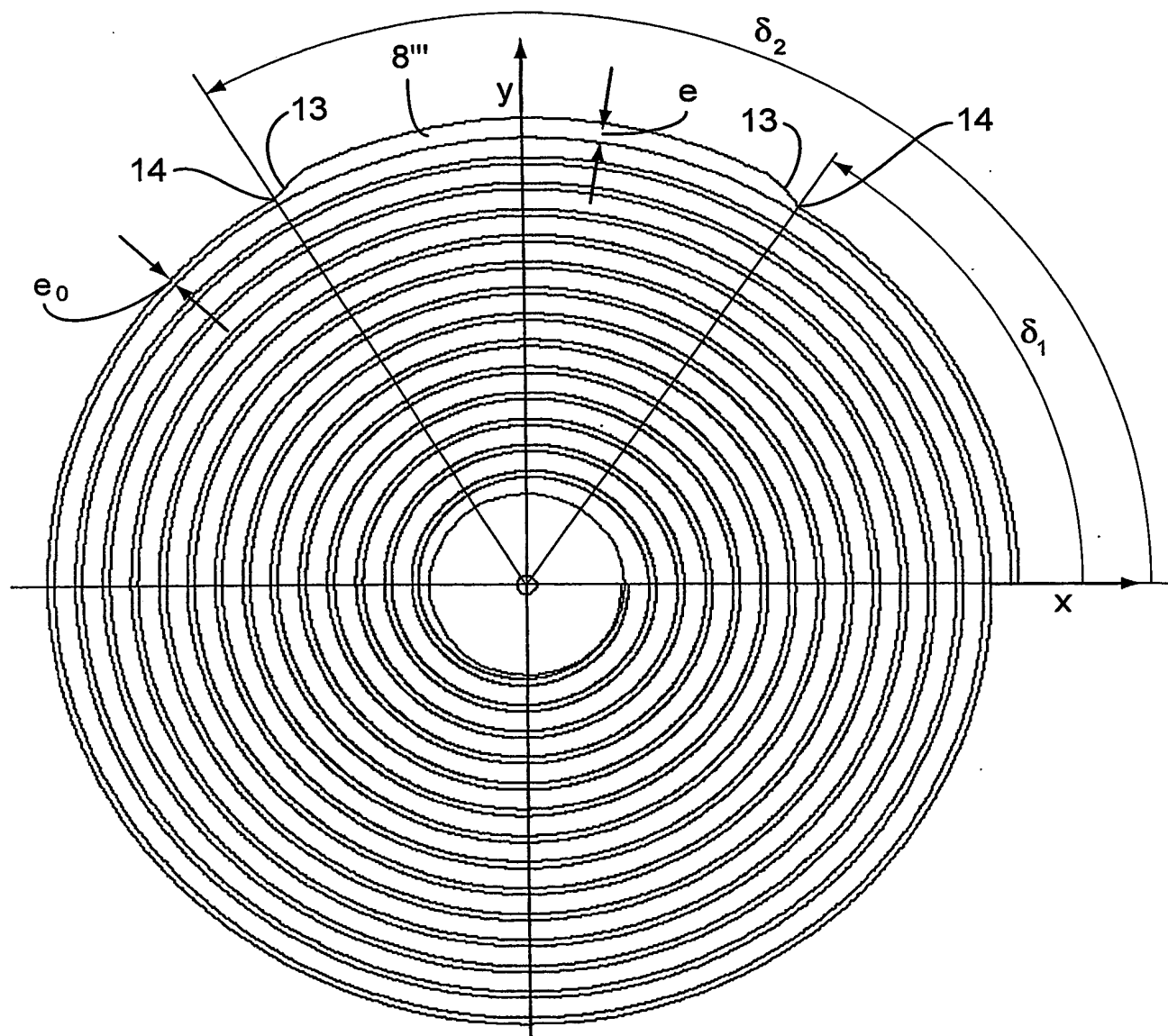
11/14

Fig.11



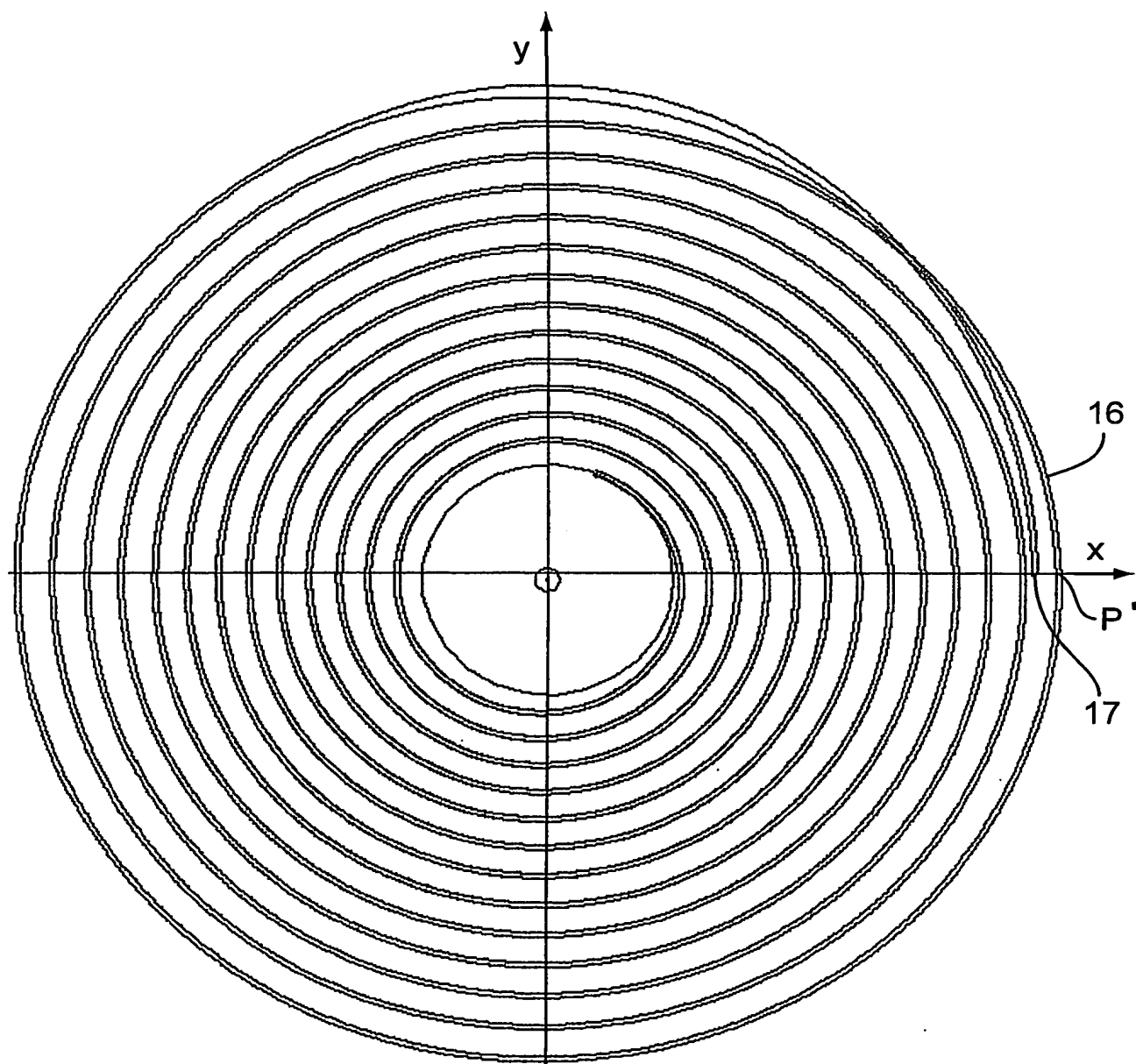
12/14

Fig.12



13/14

Fig.13



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

.../IB2004/001389

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
IPC 7 G04B17/06 F16F1/10

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 G04B F16F

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	E MICHEL & G MICHEL: "Spiraux plats concentriques sans courbes" BULLETIN ANNUEL DE LA SOCIÉTÉ SUISSE DE CHRONOMÉTRIE, vol. IV, 1957, - 1963 pages 162-169, XP002272279 Lausanne cited in the application figure 6 page 164, lines 45-63	1,13
X	GB 697 864 A (SMITH & SONS LTD S) 30 September 1953 (1953-09-30) figure 3 page 1, line 81 - page 2, line 4 ----- -/--	1,13

☒ Further documents are listed in the continuation of box C.

☒ Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents:

- *A* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- *E* earlier document but published on or after the international filing date
- *L* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- *O* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- *P* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- *T* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- *X* document of particular relevance, the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- *Y* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
- *&* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

30 September 2004

Date of mailing of the international search report

18/10/2004

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax. (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Burns, M

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

.../IB2004/001389

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No
A	US 3 154 912 A (DAVID PINKAS) 3 November 1964 (1964-11-03) figure 1 -----	1-22
A	CH 327 796 A (COMMUNAUTE D INTERETS DES MANU ;HORLOGERIE SUISSE S A ASUAG SO (CH) 15 February 1958 (1958-02-15) the whole document -----	1-22
A	US 3 528 237 A (SUARD JEAN G) 15 September 1970 (1970-09-15) column 1, lines 70-72 figure 2A -----	1-22

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

WIPO/IB2004/001389

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
GB 697864	A	30-09-1953	NONE	
US 3154912	A	03-11-1964	CH 413731 A	30-10-1965
CH 327796	A	15-02-1958	NONE	
US 3528237	A	15-09-1970	DE 1915711 A1 FR 2007280 A1 GB 1196579 A	20-11-1969 02-01-1970 01-07-1970

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demando Internationale No

.../IB2004/001389

A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE
CIB 7 G04B17/06 F16F1/10

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)

CIB 7 G04B F16F

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si réalisable, termes de recherche utilisés)

EP0-Internal

C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie *	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
X	E MICHEL & G MICHEL: "Spiraux plats concentriques sans courbes" BULLETIN ANNUEL DE LA SOCIÉTÉ SUISSE DE CHRONOMÉTRIE, vol. IV, 1957, - 1963 pages 162-169, XP002272279 Lausanne cité dans la demande figure 6 page 164, ligne 45-63	1, 13
X	GB 697 864 A (SMITH & SONS LTD S) 30 septembre 1953 (1953-09-30) figure 3 page 1, ligne 81 - page 2, ligne 4 ----- -/-	1, 13

☒ Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents

☒ Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

* Catégories spéciales de documents cités:

- *A* document définissant l'état général de la technique, non considéré comme particulièrement pertinent
- *E* document antérieur, mais publié à la date de dépôt international ou après cette date
- *L* document pouvant jeter un doute sur une revendication de priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)
- *O* document se référant à une divulgation orale, à un usage, à une exposition ou tous autres moyens
- *P* document publié avant la date de dépôt international, mais postérieurement à la date de priorité revendiquée

- *T* document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la technique pertinent, mais cité pour comprendre le principe ou la théorie constituant la base de l'invention
- *X* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité inventive par rapport au document considéré isolément
- *Y* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres documents de même nature, cette combinaison étant évidente pour une personne du métier
- *Z* document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée

30 septembre 2004

Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale

18/10/2004

Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale

Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Fonctionnaire autorisé

Burns, M

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande internationale No

.../IB2004/001389

C.(suite) DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no des revendications visées
A	US 3 154 912 A (DAVID PINKAS) 3 novembre 1964 (1964-11-03) figure 1	1-22
A	CH 327 796 A (COMMUNAUTE D INTERETS DES MANU ;HORLOGERIE SUISSE S A ASUAG SO (CH) 15 février 1958 (1958-02-15) le document en entier	1-22
A	US 3 528 237 A (SUARD JEAN G) 15 septembre 1970 (1970-09-15) colonne 1, ligne 70-72 figure 2A	1-22

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Renseignements relatifs aux membres de familles de brevets

le Internationale No

IB2004/001389

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
GB 697864	A	30-09-1953	AUCUN	
US 3154912	A	03-11-1964	CH 413731 A	30-10-1965
CH 327796	A	15-02-1958	AUCUN	
US 3528237	A	15-09-1970	DE 1915711 A1 FR 2007280 A1 GB 1196579 A	20-11-1969 02-01-1970 01-07-1970